

# SRD05

ロッドタイプ (サポートガイド付き)

● 標準CE対応 ● 原点反モータ側選択可能: リード6、12



## ■ 注文型式

### SRD05

| ロボット本体 | リード指定                          | モデル                                                   | ブレーキ                   | 原点位置 <sup>※2</sup>                | 取付プレート                | ストローク               | ケーブル長 <sup>※4</sup>                    |
|--------|--------------------------------|-------------------------------------------------------|------------------------|-----------------------------------|-----------------------|---------------------|----------------------------------------|
|        | 12: 12mm<br>06: 6mm<br>02: 2mm | S: ストレートモデル<br>U: 省スペースモデル <sup>※1</sup><br>(モータ上取付け) | N: ブレーキなし<br>B: ブレーキ付き | N: 標準原点 <sup>※3</sup><br>Z: 反モータ側 | N: プレートなし<br>H: フート付き | 50~300<br>(90mmピッチ) | 1K: 1m<br>3K: 3m<br>5K: 5m<br>10K: 10m |

### S2

ロボットポジション  
S2: TS-S2<sup>※5</sup>

| 入出力                                                                                                                   |
|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| NP: NPN<br>PN: PNP<br>CC: CC-Link<br>DN: DeviceNet™<br>EP: EtherNet/IP™<br>PT: PROFINET<br>GW: I/Oボードなし <sup>※6</sup> |

### SH

ロボットポジション  
SH: TS-SH

| 入出力                                                                                                                   |
|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| NP: NPN<br>PN: PNP<br>CC: CC-Link<br>DN: DeviceNet™<br>EP: EtherNet/IP™<br>PT: PROFINET<br>GW: I/Oボードなし <sup>※6</sup> |

### SD

ロボットドライバ  
SD: TS-SD

| 1                |
|------------------|
| I/Oケーブル<br>1: 1m |

※1. 給脂用先端ノズルについてはP.337をご参照ください。  
※2. リード2は原点位置の変更(反モータ側)はできません。  
※3. 購入時の原点位置から変更する場合はマシンリファレンス量の再設定が必要です。詳細はマニュアルをご参照ください。

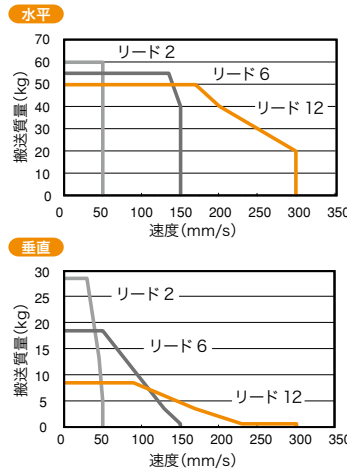
※4. ロボットケーブルは耐屈曲ケーブルです。  
※5. DINレールについてはP.600をご参照ください。  
※6. ゲートウェイ機能を使用する場合に選択してください。

## ■ 基本仕様

|                    |                                                                           |
|--------------------|---------------------------------------------------------------------------|
| モーター               | 56□ステップモータ                                                                |
| 分解能                | 20480 パルス/回転                                                              |
| 繰り返し位置決め精度         | ±0.02 mm                                                                  |
| 減速機構               | ボールネジ φ12                                                                 |
| ボールネジリード           | 12 mm    6 mm    2 mm                                                     |
| 最高速度 <sup>※1</sup> | 300 mm/sec    150 mm/sec    50 mm/sec                                     |
| 最大可搬質量             | 水平使用時    50 kg    55 kg    60 kg<br>垂直使用時    8.5 kg    18.5 kg    28.5 kg |
| 最大押付力              | 250 N    550 N    900 N                                                   |
| ストローク              | 50 mm ~ 300 mm (50 mmピッチ)                                                 |
| ロストモーション           | 0.1 mm以下                                                                  |
| ロッド不回転精度           | ±0.05°                                                                    |
| 全長                 | 水平使用時    ストローク+276 mm<br>垂直使用時    ストローク+316 mm                            |
| 本体断面最大外形           | W56.4 mm × H71 mm                                                         |
| ケーブル長              | 標準: 1 m / オプション: 3 m, 5 m, 10 m                                           |

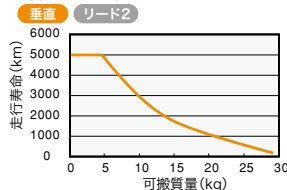
※1. 搬送質量により最高速度を変える必要があります。  
右の「速度一可搬質量」グラフをご参照ください。  
詳細についてはP.336をご参照ください。

## ■ 速度一可搬質量



## ■ 走行寿命

下記仕様以外の走行寿命は5000kmです。  
下記仕様についてのみ搬送質量により5000kmを下回りますので、寿命曲線をご確認ください。

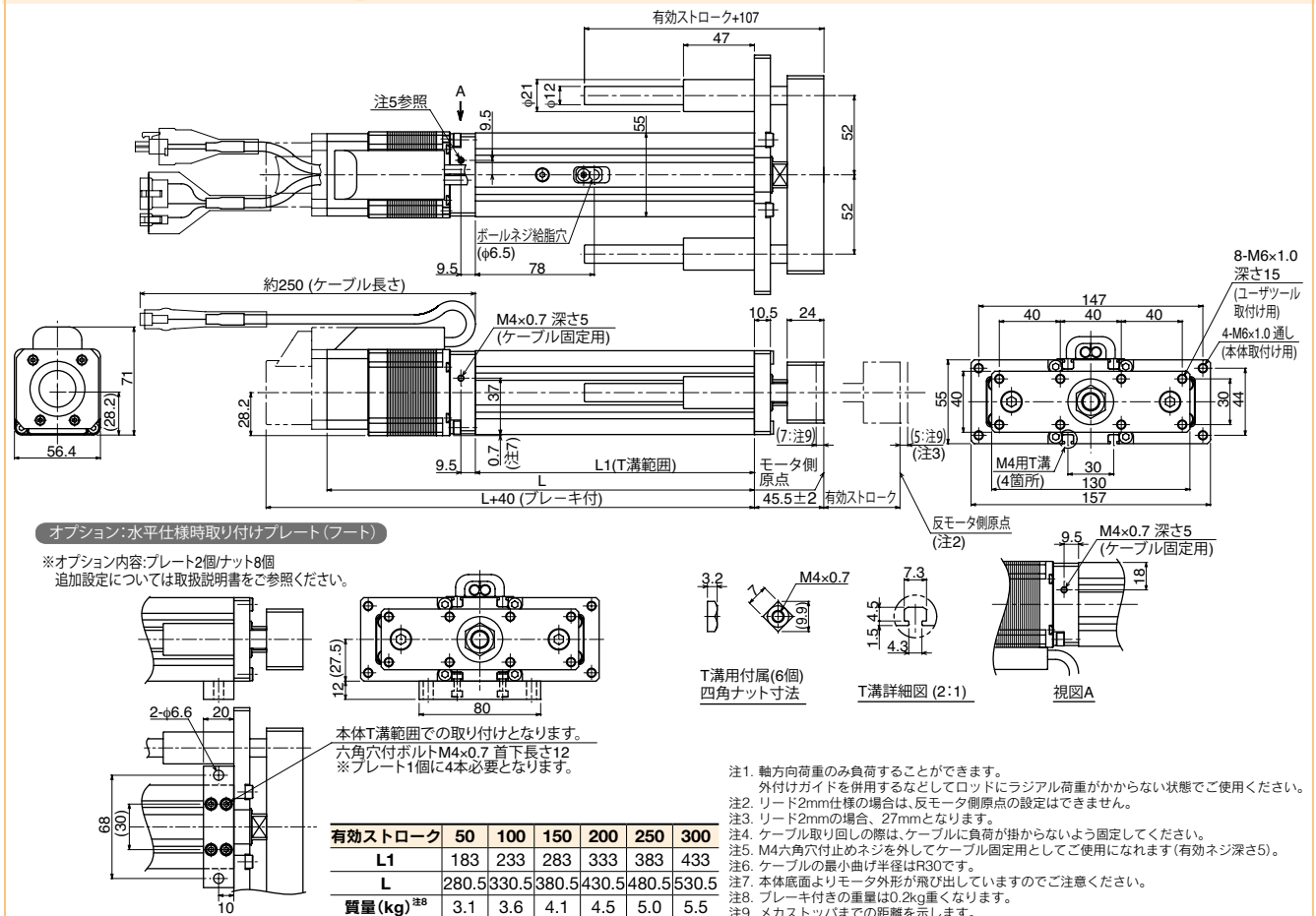


※ 走行寿命距離の寿命時間換算例についてはP.337をご参照ください。

## ■ 適用コントローラ

| コントローラ | 運転方法              | コントローラ | 運転方法 |
|--------|-------------------|--------|------|
| TS-S2  | ポイントトレース/リモートコマンド | TS-SD  | パルス列 |
| TS-SH  |                   |        |      |

## SRD05 ストレートモデル S



## SRD05 省スペースモデル モータ上取付け U

